(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum 8. Januar 2004 (08.01.2004)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer WO 2004/003586 A1

(51) Internationale Patentklassifikation7: 7/497, 7/52

G01S 7/40,

(21) Internationales Aktenzeichen:

PCT/DE2003/001111

(22) Internationales Anmeldedatum:

4. April 2003 (04.04.2003)

(25) Einreichungssprache:

Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache:

Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:

102 29 334.1

29. Juni 2002 (29.06.2002) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): ROBERT BOSCH GMBH [DE/DE]; Postfach 30 02 20, 70442 Stuttgart (DE).

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): FOCKE, Thomas [DE/DE]; Krugstrasse 21, 31180 Ahrbergen (DE). NIEHSEN, Wolfgang [DE/DE]; Am Schoeneberg 18, 31162 Bad Salzdetfurth (DE). MUSTAKLEM, Jeries [DE/DE]; Braunschweiger Strasse 2, 31134 Hildesheim (DE). SUHLING, Frank [DE/DE]; Fischerhof 14, 30449 Hannover (DE). MUELLER, Mario [DE/DE]; Modersohnweg 5, 30173 Hannover (DE).

(81) Bestimmungsstaat (national): US.

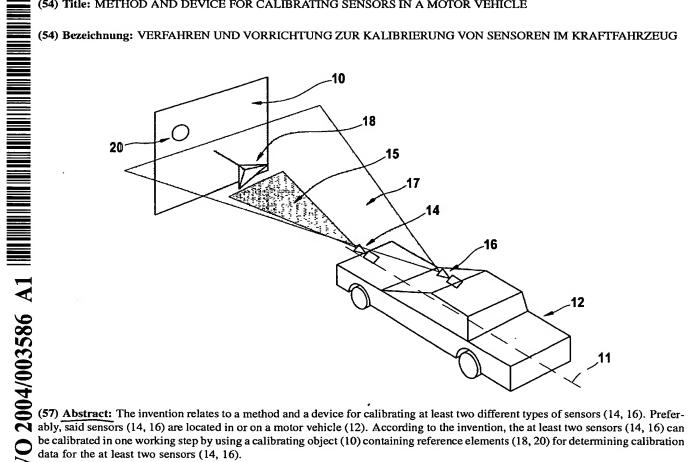
(84) Bestimmungsstaaten (regional): europäisches Patent (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR).

Veröffentlicht:

mit internationalem Recherchenbericht

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: METHOD AND DEVICE FOR CALIBRATING SENSORS IN A MOTOR VEHICLE



be calibrated in one working step by using a calibrating object (10) containing reference elements (18, 20) for determining calibration data for the at least two sensors (14, 16).

Abstract

5

10

A method and a device are described for calibrating at least two sensors (14, 16), the sensors (14, 16) being of a different sensor type. Preferably these sensors (14, 16) are located in or on a motor vehicle (12). It is possible to calibrate the at least two sensors (14, 16) in one operation by using a calibration object (10) containing reference features (18, 20) for determining calibration data for the at least two sensors (14, 16).

(Figure 1)